HOBBYSIGLO

SUPER 4-6X Controlador de Vuelo

Manual de Instrucciones

Estimados clients,

Gracias por haber elegido HOBBYSIGLO SUPER4-6X.

Super 4-6X es un pequeño controlador de vuelo diseñado para quad-copteros y hexa-copteros. Con la función de auto-estabilización, SUPER 4-6X ayuda a pilotos a volar los múlti-copteros más estable con más facilidad.

I Especificaciones y características.

Especificaciones:

Dimensiones: 43 * 29 * 13 mm

Corriente de trabajo: 60mA

Voltaje de funcionamiento: 3.6V ~ 8.4V

Procesador: ARM 32byte

Tasa de salida: 360Hz

Compatibilidad de Radio: 2.4G,, PCM, S-BUS, DSM2, DSMX

Peso: 9g(sin cable)

Características:

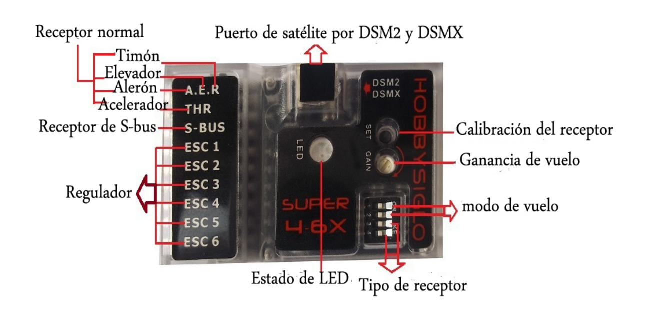
Con sensor de aceleración integrado, lo que hace el vuelo más estable.

Soporta 4 modos de vuelo , "+", "X", "HEXA6" y "Y6".

Fácil configuración, sin ordenador

Compatible con recetor de satellite de S-BUS, DSM2 y DSMX

Diseñado para PWM regulador exclusivamente.



II.Interruptores para modo de vuelo y el receptor

Antes de empezar, establezca correctamente el tipo de vuelo y el tipo de receptor que va a utilizar.

Cuando realice algun cambio en los interruptores, tiene que volver a reiniciarlo otra vez. La tabla siguiente te ayudará a cómo hacerlo correctamente.

Modo de vuelo	**Posición del interruptor**	**Tipo de receptor**	**Posición de interruptor**	**Estado del LED**
+-Quad	1 2 ON	Normal	3 4	Blanco
X-Quad	1 2 ON	S.BUS	3 4	Azul
I-Hexa	1 2 ON	DSM2	3 4	Amarillo
X-Hexa	1 2 ON	DSMX	3 4	Púrpura

Tiene que utilizar los micro-interruptores 1-2 para elegir su modo de vuelo y 3-4 para el tipo de receptor

III.Estado de LED

Estado de LED				
Consta nte por 1 sec	Tipo de receptor	Después de elegir el tipo de receptor, el LED estará apagado para mitad de segunda, luego se encenderá de nuevo	Constan te por 1 sec	Flight Mode
Blanco	Normal		Blanco	I-Quad
Azuel	S-bus		Azuel	X-Quad
Amarill o	DSM2		Amarillo	I-Hexa
Púrpur a	DSMX		Púrpura	X-Hexa

IV. Modeo de Vuelo

SUPER4-6X es compatible con 4 modos de vuelo como se muestra en el diagrama siguiente

Modo de vuelo	Diagrama de instalación
I-Quad	ESC1 ESC3 ESC4 ESC2
X-Quad	ESC3 ESC1 ESC2 ESC4
I-Hexa	ESC1 ESC6 ESC2 ESC5 ESC3 ESC4
X-Hexa	ESC1 ESC2 ESC6 ESC3 ESC5 ESC4

V. Montaje de SUPER 4-6 X.

1.Reguladores

Antes de conectar los reguladores a la placa estabilizadora, Configure todos los reguladorespor separado. Asegurandose que el parametro “Gobernor” y “Freno motor” esten desavilitados. Una vez, configurados estos parametros, puede conectar los reguladores a la placa estabilizadora SUPER 4-6X

2. El transmisor (TX) y receptor (RX)
Se necesitan transmisores mayores de 4 canales.
Configure los interruptores 3 y 4 de la palaca estabilizadora para el tipo de receptor que va a utilizar (consulte apartado 2).

En su transmisor, establezca todos los recorridos de los mandos a -100% ~ 100% y desactive cualquier mezcla que pueda tener.
Configure cada canal como muestra la siguiente tabla de referencia:

Marca	Alerón	Elevador	Timón	Acelerador
FUTABA	Invertido	Invertido	Invertido	Invertido
JR/SPEKTRUM	Normal	Normal	Normal	Normal
Para otra marcas de emisoras debe probarlos.				

Si usted está usando S.BUS,DSM2 y DSMX satélite, además de comprobar los invertidos y normales de canales, también debe comprobar la secuencia de su canal de salida como predeterminado que se muestra a continuación

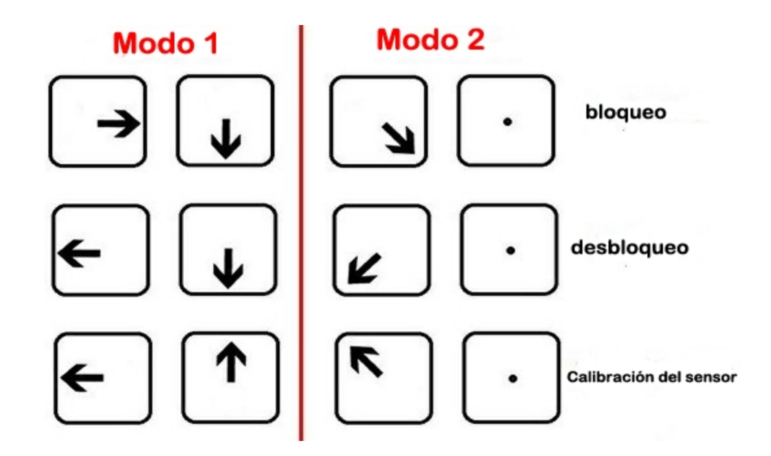
Tipo	Aleron	Elevador	Timon	Acelerador
S.BUS	Canal 1	Canal 2	Canal 4	Canal 3
DSM2/DSMX	Canal 2	Canal 3	Canal 4	Canal 1

3. **vinculación de receptor**
Si utilizas el S-BUS o un receptor estándar, por favor siga el manual de transmisor para hacer el proceso de vinculación.
Para el receptor de satélite DSM2 y DSMX, se recomienda para hacer el proceso de vinculaci**ón** como sigue:

	Instrucciones detalladas
Primer paso	Conecte el satélite al controlador de vuelo, establecer el tipo de receptor estándar .Encienda el 4-6X y espere por 2 segundos, luego desconecte la alimentación.
Segundo paso	Defina el tipo de satélite correcto para tu receptor seleccionando los interruptores, y luego conecte el controlador de nuevo . Una vez que el indicador de satélite comience a parpadear, significa comenzó a vincular, puede activar su transmisor para completar el proceso de **vinculación**
1. si el indicador luminoso del satélite no parpadeó, por favor repitalo desde el primer paso, que podría debido a pobre contacto durante el encendido. 2.Para transmisores de SPEKTRUM,la distancia de **vinculación** puede ser diferente. Si el **vinculación** es muy lento, usted puede probar en diversa distancia para conseguirlo más rápidamente.	

4. Calibración del transmisor
Para utilizar SUPER 4-6 X por primera vez o cambiar a un nuevo receptor, hay que calibrar el transmisor.
Asegúrese de que todas las Helices se retiran, el Stick del acelerador esta en la parte inferior (abajo) y los otros cabales se encuentran en el centro (Neutro).
Luego encienda el transmisor y el SUPER 4-6 X respectivamente. El LED de SUPER4-6X parpadeará dos veces después del encendido, el estado de LED representa el modo de vuelo y el tipo de receptor como se muestra en el apartado 3. Cuando el estado del LED verde fijo (motor ha sido bloqueado), presione el botón de calibración del estabilizador para iniciar la calibración (El LED de apagara). Cuando el LED se quede en verde fijo otra vez, significa que la calibración del estabilizador se a completado. El SUPER 4-6 X aprenderán el centro de alerón, elevador, timón y el punto más bajo del acelerador, bloqueo del acelerador no está permitido durante la calibración.

5. Calibración del sensor
Durante la calibración del sensor, el controlador de SUPER 4-6X Tiene que estar en una superficie completamente plana y nivelada sin vibraciones.
Después de que el LED este verde fijo (Motores des-activados), suba el stick de acelerador a lo más alto y el timón a la izquierda. Cuando se apaga el LED, significa que la calibración del sensor está en proceso y cuando se ilumine el LED verde otra vez, la calibración a terminado con éxito.



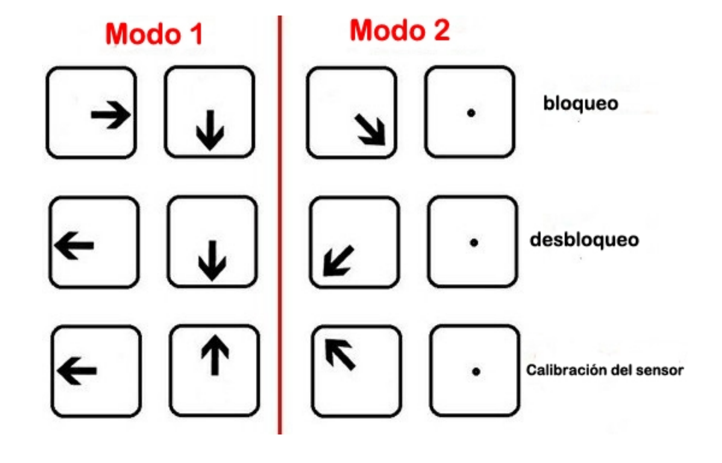
6.Ajuste de ganacia (Sensibilidad)

Cuando el LED está fijo en verde (significa: Motores des-activados), el usuario podrían girar el potenciómetro de ganancia para ajustar el valor, en sentido horario para aumentar y en sentido antihorario para reducir.

Para el primer vuelo, se recomienda partir de un valor pequeño, luego paso a paso obtener el mejor rendimiento. Por favor, tenga en cuenta que sólo cuando el LED está Verde fijo (motor bloqueado), pueden ajustar el valor de ganancia.

7.Desbloqueo y Bloqueo de Motor

Mueva el stick de acelerador abajo y timón a la parte derecha para desbloquear el motor. Después de desbloquear, el LED parpadea rápidamente en verde, motor entrará en modo de ralentí y girara a baja velocidad. Mueva el stick de acelerador hacia abajo y el timón a la parte más izquierda para bloquear el motor. Después de blouear,LED sera en verde constante, los motores no giraran.



VI.Solución de Problema

Para el primer vuelo, compruebe la dirección compensación de tu multi-cóptero y el control del transmisor, asegurándose de que ambos son correctos.

1	El valor de gama de timón es recomendable 100% ~ 100%, los pilotos pueden utilizar canales de timón y acelerador para bloquear y desbloquear el motor. Si establece el rango por degajo del 85%, usted podría ser incapaz de bloquear y desbloquear el motor ya que existen diversos transmisores. Si crees que la gama del Stick es demasiado ancha, se recomienda para reducir el valor de gama de alerón y elevador sinicamente
2	Si crees que el valor del control del acelerador es demasiado baja mientras que la gama del canal va es -100% ~ 100 % ， puede ser debido al bloqueo de acelerador durante la calibración del transmisor. Podrías volver a establecer la calibración del transmisor y asegúrese de que usted apaga el bloqueo de acelerador.
3	Desplazar hacia un lado durante el vuelo, por favor, vuelva a calibrar el sensor y transmisor.

Atención:

A. Antes de instalar SUPER 4-6 X, desconecte la bateria de alimentación para evitar lesiones accidentales.

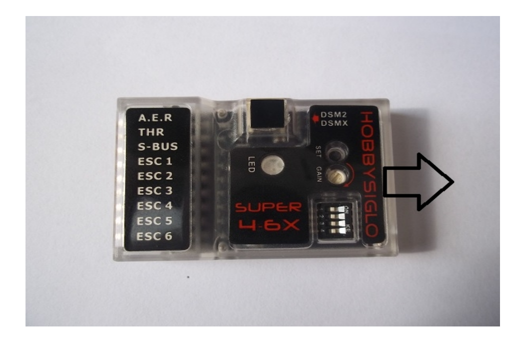
B.SUPER 4-6X es compatible con muchos tipos de receptores, como 2.4G, S-BUS, DSM2 y DSMX satélite, pero durante la instalación, sólo usan uno de ellos, combinar los receptores juntos no está permitido.

C. SUPER 4-6 X controlador de vuelo debe ser montado en el centro de gravedad del multi-cóptero y para obtener el mejor rendimiento de vuelo, algunas medidas tienen que ser tomadas para evitar vibraciones durante el vuelo.

D.Punto medio de recorrido de los ESC es de1520us, no utilizar ESC con punto medio de recurrido de 760us.

E. Después de encender el controlador de vuelo, el LED estara en estado verde y constante, el motor ha sido bloqueado. Si el LED destella en verde rapidamente,significa motor desbloqueado, este entrará en modo de ralentí y giros a baja velocidad

La dirección de vuelo del SUPER 4-6X se muestra como la siguiente imagen



SIGLOMAX TECHNOLOGY CO., LTD
Add:Block7, Xinshidai Industrial Park, Shiyan Town,

Bao'an District, Shenzhen City,Guangdong,China.518101.
TEL: 86-755-3297107
FAX: 86-755-32971095
Email:support@siglomax.com
Web:ww.siglomax.com